

Abilix

Kit de Robótica

Modelo: Krypton 8

Temática: Robótica Avanzada



1.-Descripción General

Sistema de aprendizaje avanzado para la robótica controlada inalámbricamente, el cual se ofrece a las Instituciones educativas como una solución completa configurable de acuerdo con sus necesidades por periodo escolar (semestre o año) los elementos materiales y la capacitación a los docentes.

Introduce a los estudiantes a las aplicaciones de la robótica biónica básica y robótica en el campo automotriz, mediante el uso de aplicaciones en dispositivos móviles, tales como Scratch y diagramas de flujo.

2.- Especificaciones de la caja

Dimensiones: 540 x 190 x 380 mm

Exterior de la caja:



Interior de la caja:



3.- Elementos del kit

- Unidad de Control Lógico Programable (PLC)

El Controlador Lógico Programable (PLC) es el encargado de interpretar el programa realizado por el usuario. Recopila la información del medio ambiente proporcionada por los sensores, la interpreta, procesa el programa y envía órdenes a los actuadores acorde a lo que dicte el programa que esté ejecutando.

Características principales del PLC:



- 7 Puertos de entrada para sensores
- 1 Puerto de entrada para cámara
- 4 Puertos de salida para motores
- Procesador de 4 núcleos Cortex-A7
- Velocidad de procesamiento de 1.3GHz
- Memoria Flash: 1.61 GB
- Memoria RAM: 64KB
- Conectividad inalámbrica vía Wi-Fi y Bluetooth
- Pantalla táctil de 2.3" uni-toque
- Pantalla táctil de resolución 720p
- Actuadores: 2 Bocinas, LED RGB
- Sensores: Giroscopio, Brújula, Micrófono
- Batería recargable: Polímero de Litio
 - Modelo: 21CP6/36/59
 - Voltaje: 7.4V
 - Consumo de corriente: 1500mAh
- Adaptador de Corriente:
 - Modelo: XSG0841000US
 - Entrada: 100-240V, 50/60Hz, 0.6A Max.
 - Salida: 8.4V, 1.0A




















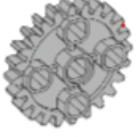
















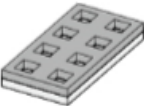







- Piezas de plástico

Las piezas de plástico son utilizadas en el ensamblaje de proyectos, ya sea con fines estructurales, de transferencia de potencia, de energía, de datos o estética.

- Piezas de plástico: 1,562

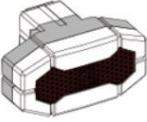
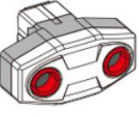
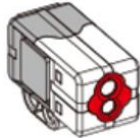
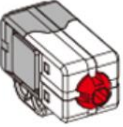

Lista de piezas				
Porous beam Black 30mm x20 	Porous beam Red 30mm x16 	Porous beam Green 30mm x16 	Porous beam Yellow 30mm x16 	Porous beam Blue 30mm x16 
Porous beam 20mm x25 	Porous beam Gray 30mm x20 	Porous beam gray 70mm x40 	Porous beam White 110mm x30 	Axle(20mm) x20 
Axle (30mm) x20 	Axle (40mm) x20 	Axle(50mm) x20 	Axle (60mm) x20 	Axle(80mm) x20 

Coupling (90°) x14 	Mecanum Wheel x 4 	Guide Wheel x6 	Coupling(20mm) x14 	Marble x4 
Bolt(20mm) x343 	Bolt(30mm) x160 	Bolt(15mm) x60 	Axle sleeve x40 	Beam U shape x4 
Middle A connector x10 	Slide bearing x14 	Short bolt(2mm) x16 	Middle L connector x20 	Middle H connector x10 
Porous beam 90° x25 	Porous beam 126.87° x25 	Porous beam 90° x25 	Porous beam 126.87° x25 	Gray gear #1 x10 
Black gear #1 x10 	Yellow gear #1 x10 	Gray gear #1 x10 	Black gear #2 x10 	Yellow gear #2 x10 
Cube x45 	Half cube x40 	Cube connector x40 	Slope cube x15 	60° cube x12 
Non-slip rubber x50 	Rail x100 	Rail rim x8 	Tire x4 	Rim x4 
Square beam x16 	1# Slab x14 	4# Slab x4 	Cable para motor 20 x2 	Cable para motor 40 x4 
Cable para motor 60 x4 	Cable para motor 80 x2 			

-Sensores

Los sensores son elementos utilizados para recopilar datos del medio ambiente. Esa información es enviada al PLC que puede utilizarla como referencia para ejecutar acciones que estén establecidas en su programa.

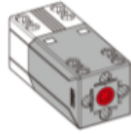
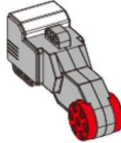
- Cantidad de sensores: 33 (3 embebidos en el PLC, 7 embebidos en los motores y 23 como partes del kit).

Lista de sensores			
Imagen	Nombre	Cantidad	Función
-	Brújula	1	Compara la orientación del PLC con los puntos cardinales para determinar hacia qué dirección está apuntado.
-	Giroscopio	1	Analiza la posición relativa del PLC respecto a un plano horizontal e indica la inclinación a la que está colocado en cada plano.
-	Micrófono	1	Graba los sonidos del medio ambiente cuando es activado.
-	Sensor de posición	7	Identifica en qué posición se encuentra el rotor de un motor para moverlo o detenerlo después de llegar a una posición específica.
	Cámara	1	Captura una imagen de lo que tenga frente a él
	Sensor ultrasónico	3	Detecta objetos próximos frente a él.
	Sensor de color	2	Detecta el color de los objetos frente a él o la intensidad de la luz con la que se le apunta.
	Sensor de tacto	8	Detecta en qué momento es presionado.
	Sensor de escala de grises	9	Compara la intensidad del color negro o blanco del objeto que tenga frente a él.

-Actuadores



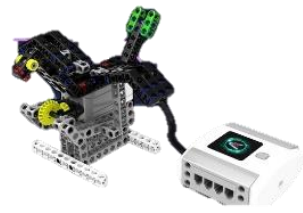



Los actuadores son elementos utilizados por una máquina para interactuar con el medio ambiente. Estos son activados mediante una señal enviada por el PLC, ya sea encender una luz LED, reproducir un sonido, o mover un motor bajo alguna condición.













- Cantidad de actuadores: 10 (3 embebidos en el PLC y 7 como partes del kit).

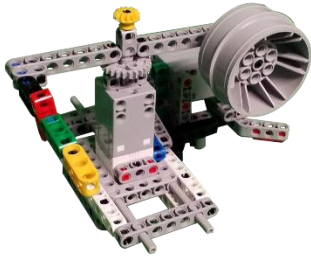

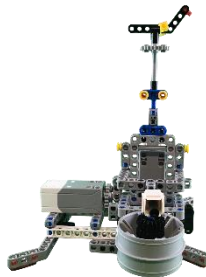





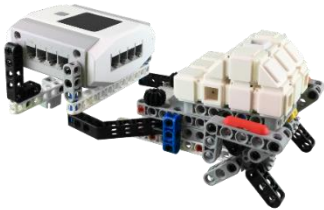

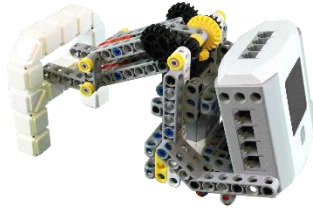
Lista de actuadores			
Imagen	Nombre	Cantidad	Función
-	Luz LED RGB	1	Enciende o apaga una luz de color roja, verde o azul.
-	Bocina	2	Reproduce sonidos precargados en la memoria del controlador.
	Motor pequeño	4	Gira a altas velocidades con un torque bajo.
	Motor grande	3	Gira a bajas velocidades con un torque alto.









4.- Proyectos

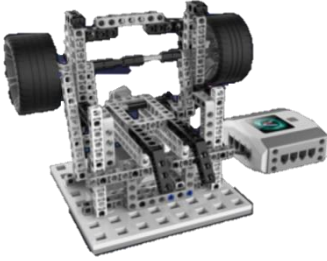




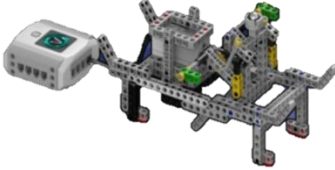
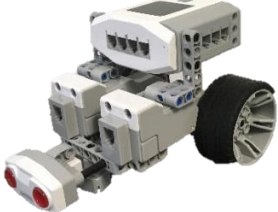


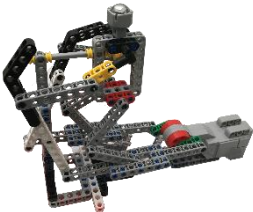


Proyectos documentados en Plataforma de Autogestión Makersteam: 115



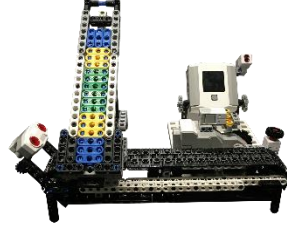





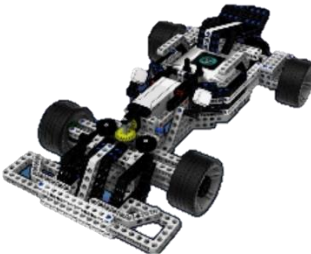



Proyectos documentados		
<p>Motocicleta</p> 	<p>Foca</p> 	<p>Perico</p> 
<p>Planta Carnívora</p> 	<p>Columpio</p> 	<p>Bomba de Petróleo</p> 

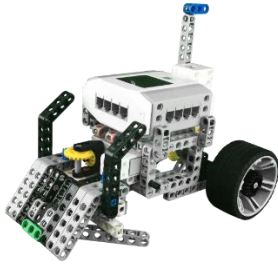


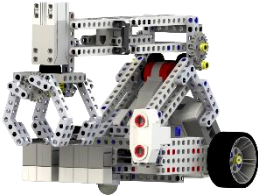
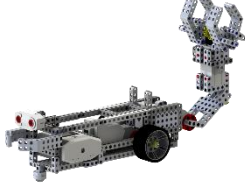
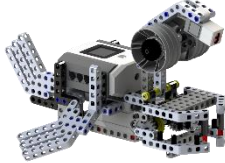
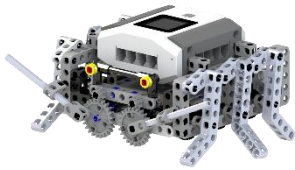



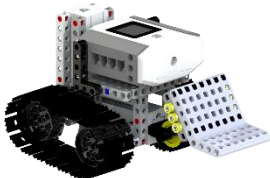

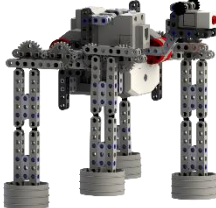
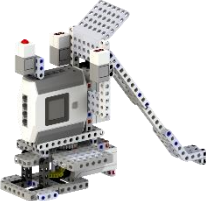
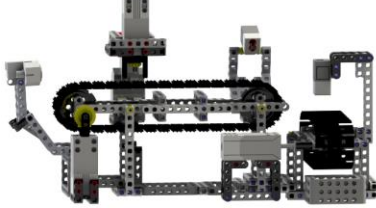
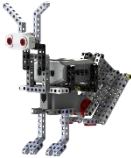
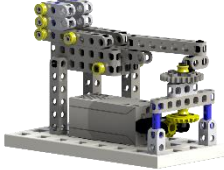
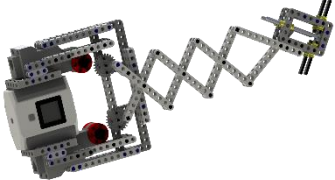
<p>Barra de Estacionamiento</p> 	<p>Sube y baja</p> 	<p>Catapulta</p> 
<p>Molino</p> 	<p>Camioneta</p> 	<p>Cangrejo</p> 
<p>Bebé Ojos Saltones</p> 	<p>Baterista</p> 	<p>Rana</p> 
<p>Carro Básico</p> 	<p>Helicóptero</p> 	<p>Alien</p> 


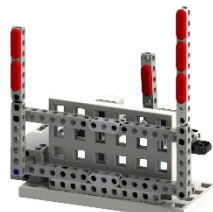

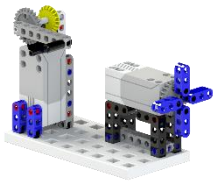


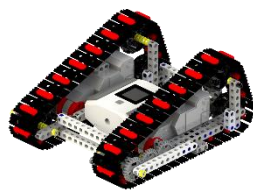
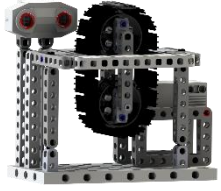


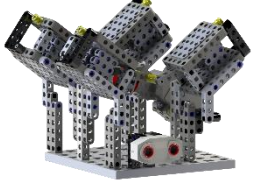

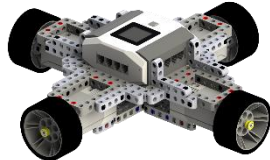

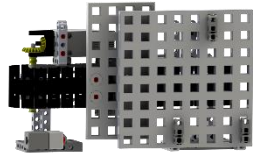
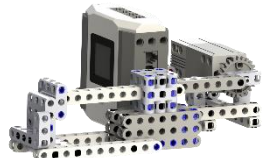
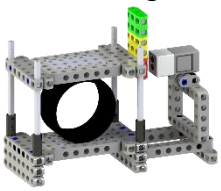

<p>Soldado Romano</p> 	<p>Mascotas</p> 	<p>Baterista con Pajaro</p> 
<p>Bebé Asintiendo</p> 	<p>Pequeño Taller</p> 	<p>Reloj Cucú</p> 
<p>Pequeño Guerrero</p> 	<p>Pie Grande #1</p> 	<p>Pie Grande #2</p> 
<p>Comida de Escarabajo</p> 	<p>Tragamonedas</p> 	<p>Caretilla Elevadora</p> 




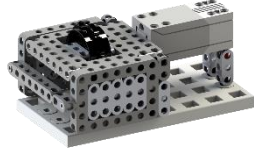
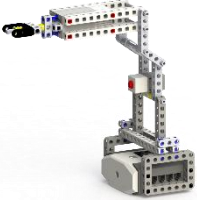
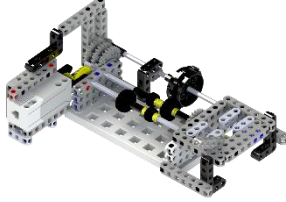
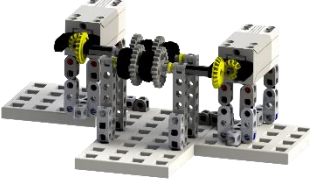
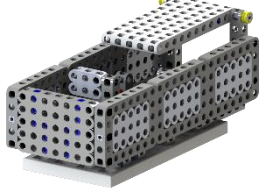

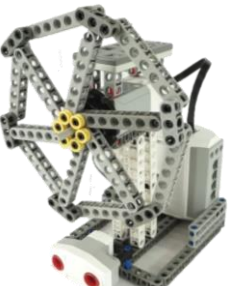
<p>Carretilla</p> 	<p>Paraguas</p> 	<p>Carrito Chocón</p> 
<p>Robot Humanoide Básico (No. 3)</p> 	<p>Lagarto</p> 	<p>Libélula</p> 
<p>Árbol de Navidad</p> 	<p>Robot básico (No. 1)</p> 	<p>Gato</p> 
<p>Ermitaño</p> 	<p>Ventilador Oscilatorio</p> 	<p>Loro</p> 
<p>Tanque</p> 	<p>Banda Transportadora</p> 	<p>Centrifugadora</p> 

<p>Levantador de Pesas</p> 	<p>Rueda de la Fortuna</p> 	<p>Barco Mecánico</p> 
<p>Carrusel</p> 	<p>Robot Humanoide No. 4</p> 	<p>Marinero</p> 
<p>Explorador</p> 	<p>Vehículo Defensor</p> 	<p>Trineo de Santa</p> 
<p>Ciclista</p> 	<p>Bicicleta Estática</p> 	<p>Carro de obstáculos</p> 

<p>Perro Robot</p> 	<p>Cosechadora</p> 	<p>Banda de colores</p> 
<p>Guerrero motociclista</p> 	<p>Brazo robótico</p> 	<p>Robot Humanoide Intermedio (No. 5)</p> 
<p>Tirador</p> 	<p>Robot Humanoide No. 6</p> 	<p>Carro Fórmula 1</p> 
<p>Robot Humanoide Avanzado (No. 7)</p> 	<p>Grúa de Carga</p> 	<p>Dragón</p> 

<p>Barredora</p> 	<p>Robot Balancín</p> 	<p>Humanoide No. 8</p> 
<p>Robot de rescate</p> 	<p>Escorpión</p> 	<p>Pez pescador</p> 
<p>Araña</p> 	<p>Aeronave no tripulada</p> 	<p>Batidora</p> 
<p>Mano cyborg</p> 	<p>Buldócer</p> 	<p>Sierra caladora</p> 
<p>Camello</p> 	<p>Catapulta medieval</p> 	<p>Celda de manufactura</p> 
<p>Conejo</p> 	<p>Dispensador de gravedad</p> 	<p>Dibujador de patrones</p> 

<p>Sistema planetario</p> 	<p>Parabrisas manual</p> 	<p>Montacargas</p> 
<p>Generador de energía</p> 	<p>Piano de cola</p> 	<p>Grua industrial</p> 
<p>Vehículo antivolcaduras</p> 	<p>Mesa Lijadora</p> 	<p>Mezcladora de tambor</p> 
<p>Mosca</p> 	<p>Motor V4</p> 	<p>Sierra cortadora</p> 
<p>Vehículo omnidireccional</p> 	<p>Panel solar</p> 	<p>Portón automático</p> 
<p>Prensa</p> 	<p>Bascula digital</p> 	<p>Rueda de fuego</p> 

<p>Elevador de tijera</p>  A LEGO Technic model of a scissor lift. It features a central motor, a base with a single wheel, and a vertical scissor mechanism that can extend upwards.	<p>Piloto segway</p>  A LEGO Technic model of a Segway-style robot. It has a vertical central column, a motor at the base, and a single large wheel at the bottom.	<p>Serpiente reticulada</p>  A LEGO Technic model of a reticulated snake. It is a long, thin, segmented structure with a motor at one end and a tail-like protrusion at the other.
<p>Sierra de mesa</p>  A LEGO Technic model of a table saw. It consists of a base with a motor and a vertical blade assembly.	<p>Taladro de mano</p>  A LEGO Technic model of a hand drill. It has a motor at the base and a long, angled drill bit extending from the top.	<p>Transmisión manual</p>  A LEGO Technic model of a manual transmission. It features a motor, gears, and a shaft assembly.
<p>Trituradora</p>  A LEGO Technic model of a crusher. It has a motor and two vertical shafts with gears that can rotate in opposite directions.	<p>Maquina inservible</p>  A LEGO Technic model of a machine that is unusable. It is a rectangular structure with a motor and various internal components.	<p>Caminante de las nieves</p>  A LEGO Technic model of a snow walker. It has a motor, a central body, and four legs with feet.
<p>Ventilador Industrial</p>  A LEGO Technic model of an industrial fan. It features a motor and a large, complex fan blade assembly.		

5.- Aplicación Abilix Krypton para Sistemas Operativos IOs y Android



Esta aplicación contiene una galería de enlaces a los programas claves para programar el kit de robótica Krypton, siempre y cuando éstas estén descargadas. En esta aplicación, se incluyen las siguientes aplicaciones:

a) Meet Krypton



Aplicación básica diseñada para que el alumno conozca el contenido del controlador (los elementos integrados), los sensores y los motores. Por este medio, el alumno puede probar la velocidad de giro de los motores, o conectar algún sensor para revisar los valores que capturan, y poder calibrar sus programas con esa información.



b) Krypton Project Programming



Esta aplicación incluye el catálogo completo de proyectos de la serie Krypton. Indica qué kits pueden desarrollar dicho proyecto, y una vez que es accesado, muestra un tutorial de armado para el mismo. Una vez terminado de ensamblar, aparece una opción donde la aplicación permite comenzar a programar el proyecto utilizando una forma de programación básica por bloques.



c) Abilix Chart for Krypton



Aplicación utilizada para programar la serie Krypton, caracterizado por utilizar un lenguaje de programación intermedio en forma de diagrama de flujo. Las líneas de código necesarias para ejecutar acciones, o para controlar parámetros dentro del programa, están sintetizadas en los bloques con los que se puede construir el diagrama de flujo que el robot seguirá paso a paso.



d) **Abilix Scratch for Krypton**



La aplicación de Scratch está caracterizada por utilizar un lenguaje de programación intermedio compuesto por bloques de acción que el usuario toma y arrastra a la pantalla para crear el programa. Cada bloque posee una función específica, unos orientados a sensores y actuadores, y otros a funciones de control.



6.- Aplicación para Sistema Operativo Windows

Abilix Chart for Windows



El software Abilix Chart es una aplicación para el sistema de Windows. Este permite enlazar el controlador con una PC o tableta Windows y programar el robot por medio de diagramas de flujo o lenguaje C a través del uso de variables de la librería específica de Abilix.